

**RAMOWY PROGRAM PRAKTYKI ZAWODOWEJ**  
na Wydziale Mechatroniki UKW dla studentów kierunku  
Mechatronika, studia inżynierskie I°, profil ogólnoakademicki

Ramowy program praktyki zawodowej jest zgodny z zakładanymi efektami kształcenia zatwierdzonymi przez Senat Uniwersytetu Kazimierza Wielkiego. Opiekun praktyki zawodowej w przedsiębiorstwie sporządza „Indywidualny plan praktyki zawodowej” dla danego praktykanta który jest dołączony do „Porozumienia o prowadzeniu praktyk studenckich”.

I. Plan praktyki musi zawierać co najmniej trzy wybrane zadania z poniższego bloku umiejętności techniczno-inżynierskich które będą realizowane w trakcie trwania praktyki oraz znajdują odzwierciedlenie w Dzienniku praktyk (wstawić znak X):

<input type="checkbox"/>	1. Tworzeniem koncepcji projektowych systemów mechatronicznych.
<input type="checkbox"/>	2. Wykorzystywanie technik projektowania mechatronicznego.
<input type="checkbox"/>	3. Prace związane z symulacją komponentów lub całych systemów mechatronicznych.
<input type="checkbox"/>	4. Udział w wykonywaniu projektów wstępnych i technicznych.
<input type="checkbox"/>	5. Udział w wykonywaniu obliczeń projektowych.
<input type="checkbox"/>	6. Tworzenie dokumentacji CAD, CAM, CAE.
<input type="checkbox"/>	7. Zapoznanie się z weryfikacją obliczeń i dokumentacją projektową.
<input type="checkbox"/>	8. Zapoznanie się z przygotowaniem testów eksperymentalnych.
<input type="checkbox"/>	9. Udział w pracach związanych z wykorzystaniem wyników badań modelowych do tworzenia dokumentacji projektowej.
<input type="checkbox"/>	10. Udział w pracach związanych z eksploatacją systemów mechatronicznych.
<input type="checkbox"/>	11. Udział w pracach związanych z budową systemów mechatronicznych.
<input type="checkbox"/>	12. Udział w pracach związanych z diagnostyką systemów mechatronicznych.
<input type="checkbox"/>	13. Instalacja oraz konfiguracja oprogramowania użytkowego.
<input type="checkbox"/>	14. Prowadzenie prac związanych z archiwizacją danych.
<input type="checkbox"/>	15. Uczestnictwo w pracach związanych doborem aparatury i oprogramowania.
<input type="checkbox"/>	16. Prace w zakresie inwentaryzacji sprzętu elektronicznego lub oprogramowania.
<input type="checkbox"/>	17. Badanie wydajności i optymalizacja komponentów wchodzących w skład systemów mechatronicznych.
<input type="checkbox"/>	18. Programowanie układów cyfrowych lub mikrokontrolerów.

<input type="checkbox"/>	19. Projektowanie lub montaż płytek drukowanych, montaż lub wykrywanie błędów w montażu elementów elektronicznych.
<input type="checkbox"/>	20. Prace programistyczne.
<input type="checkbox"/>	21. Prace związane z przetwarzaniem obrazu.
<input type="checkbox"/>	22. Prace związane ze sztuczną inteligencją.
<input type="checkbox"/>	23. Prace związane z przetwarzaniem sygnałów.
<input type="checkbox"/>	24. Projektowanie, instalacja, konfigurowanie lub uruchamianie układów automatyki.
<input type="checkbox"/>	25. Programowanie oraz konfiguracja robotów.
<input type="checkbox"/>	26. Programowanie systemów automatyki opartych na sterownikach PLC.
<input type="checkbox"/>	27. Projektowanie i eksploatacja maszyn i układów maszynowych semiautomatycznych, zautomatyzowanych lub autonomicznych.
<input type="checkbox"/>	28. Projektowanie i eksploatacja maszyn i układów maszynowych: produkcyjnych, serwisowych, itp.
<input type="checkbox"/>	29. Projektowanie i eksploatacja układów mechatronicznych w systemach odnawialnych źródeł energii.
<input type="checkbox"/>	30. Projektowanie i eksploatacja układów mechatronicznych w ochronie środowiska naturalnego
<input type="checkbox"/>	31. Diagnostyka i serwisowanie maszyn i układów mechatronicznych.
Inne zadania podlegające zatwierdzeniu przez Kierunkowego opiekuna praktyk	
<input type="checkbox"/>	32.
<input type="checkbox"/>	33.

II. Niezależnie od ww. umiejętności techniczno-inżynierskich, student w trakcie praktyki musi nabyć umiejętność: stosowania zasad BHP w miejscu realizacji praktyki, krytycznej analizy sposobu funkcjonowania systemów mechatronicznych w miejscu praktyki, planowania i realizacji zadań indywidualnych i zespołowych, oraz kompetencje: prawidłowego identyfikowania i rozstrzygania dylematów związanych z wykonywaniem zawodu mechatronika, oceny posiadanej wiedzy oraz uznawania znaczenia wiedzy w rozwiązywaniu problemów poznawczych i praktycznych.

Akceptacja rady Kierunku Mechatronika  ..... Data i podpis przewodniczącego RK	Marcin Kempieński  Kierunkowy opiekun praktyk na kierunku Mechatronika
---	---



wydział  
mechatroniki